

论文与报告

全方位移动机器人结构和运动分析

[赵冬斌](#) [易建强](#) [邓旭玥](#)

(中国科学院自动化研究所)

Abstract 全方位移动机器人具有平面运动的全部3个自由度, 机动性好. 本文介绍了全方位移动机器人的几种典型结构, 进行了运动学分析. 最后介绍了我们所研制的全方位移动机器人.

Keywords [移动机器人](#); [全方位](#); [结构](#); [运动学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24